PAT-NO:

JP401262178A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 01262178 A

TITLE:

THERMAL TRANSFER RECORDING APPARATUS

PUBN-DATE:

October 19, 1989

INVENTOR-INFORMATION:

NAME TAKAHASHI, YOSHIHIKO YAMAMOTO, TSUNESUKE TAKAMIYA, MAKOTO

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME **CANON INC** COUNTRY

N/A

APPL-NO:

JP63090273

APPL-DATE:

April 14, 1988

INT-CL (IPC): B41J033/52

US-CL-CURRENT: **400/234**, 400/247, 400/703

ABSTRACT:

PURPOSE: To efficiently use a transfer medium, by a method wherein feed tension is applied to a transfer medium to **detect** a tension value and the unwinding amount of the transfer medium is **detected** on the basis of said value to unwind the transfer medium corresponding to the detection result.

CONSTITUTION: An ink ribbon 2 is pulled upwardly by the tension force of a spring 11d to receives front tension. A carriage motor 4d and a ribbon motor 9e are drive forwardly to move a carriage 4 in an A-direction and the ink ribbon 2 is successively delivered from a supply reel 1c to be taken up by a take-up reel 1e. At this time, back tension is applied to the ink ribbon 2 by the slip clutch 9f on a supply side. The front tension is **detected by** detecting the inclination of a tension arm 11a by a Hall element 13a and a magnet 13b and the ribbon take-up speed by the take-up reel 1e is controlled so that the inclination of the tension arm 11a holds about ±0.2mm from a

reference position (recording optimum tension value).

COPYRIGHT: (C)1989,JPO&Japio

⑲ 日本国特許庁(JP)

① 特許出願公開

◎ 公 開 特 許 公 報 (A) 平1-262178

· (5) Int. Cl. 4

勿出

頣

識別記号

庁内整理番号

43公開 平成1年(1989)10月19日

B 41 J 33/52

7339-2C

審査請求 未請求 請求項の数 1 (全8頁)

9発明の名称 熱転写記録装置

②特 題 昭63-90273

20出 願 昭63(1988)4月14日

@発明者 高橋

美 彦 何 介 東京都大田区下丸子3丁目30番2号 キャノン株式会社内 東京都大田区下丸子3丁目30番2号 キャノン株式会社内

@発明者 山本 恒介 @発明者 高宮 誠

東京都大田区下丸子31日30番2号 キャノン株式云紅門 東京都大田区下丸子3丁目30番2号 キヤノン株式会社内

キヤノン株式会社

東京都大田区下丸子3丁目30番2号

四代 理 人 弁理士 中川 周吉

明細質

1. 発明の名称

热転写記錄装置

2. 特許請求の範囲

記録へッドを走行させると共に、転写媒体を撤送して記録を行う熱転写記録装置に於いて、

前記転写媒体の巻き取り及び巻き戻しをするための転写媒体搬送手段と、

前記転写媒体に 厳送テンションを加えるための テンション付与手段と、

前記テンション付与手段によるテンション値を 給出するための輸出手段と、

前記検出手段によって前記転写媒体の巻き関し 量を検出し、該検出結果に応じて転写媒体を巻き 戻すための制御手段と、

を有することを特徴とした熱転写記録装置。

3. 発明の詳細な説明

<産業上の利用分野>

本発明はシリアル型の熱転写記録装置に関し、 更に詳しくは転写媒体を無駄なく使用することが 出来る熱転写記録装置に関する。

<従来の技術>

今日、ワードプロセッサ、電子タイプライター 等の出力装置として種々の記録装置が開発され実 用化されているが、その中で代表的なものにシリ アル型の熱転写記録装置がある。

この熱転写記録装置は、記録へッドを往復移動可能なキヤリッジに搭載して、記録に際してはキャリッジを移動すると共に、前記移動量に応じてインクリボンを順次繰り出し、接インクリボンを記録へッドで選択的に加熱して溶融したインクを記録紙に転写記録するものである。

また前記インクリボンを搬送するにあたっては、 抜リボンに適度なフロントテンション(インクリ ボンの供給リールと、記録ヘッド間のテンショ ン)及びバックテンション(記録ヘッドと、イン クリボンの巻取リール間のテンション)が付与さ れるように構成している。

<発明が解決しようとする課題> :

前記熱転写記録装置に於いて、インクリボンに

フロントテンションを付与する構成として、記録 へッドとリボン巻取部間にテンションアーム等の 可動部材を設け、可動部材の付勢力によって搬送 されるインクリボンにフロントテンションを付与 するようにしているものがある。このような構成 にあっては、記録へッドのプラテンへの押圧. 退 避動作の間にインクリボンを空送りしてしまうこ とがある。

また前記キャリッジ記録の前後に於いて、停止 状態から定速度での移動状態、或いは移動状態か ら停止状態への移行をスムーズにさせるために、 スローアップ、スローダウンさせることが好まし く、この助走、停止区間の移動時にもインクリポ ンを空送りしてしまうことがある。

従って、従来の熱転写記録装置にあっては前記 空送りによって、インクリポンを無駄に消費して しまう等の課題があった。

本発明は前記課題を解決し、転写媒体を必要に 応じて巻き関すことによって、該転写媒体を効率 良く使用することが出来る熱転写記録装置を提供

<実施例>

次に前述した手段を適用した熱転写記録装置の 一実施例を、図面を参照して説明する。

第1図はシリアル型の熱転写記録装置の斜視説 明図、第2図はその記録部の説明図、第3図はそ の駆動系の概略説明図である。

先ず全体の機略構成を説明すると、カセット1 内に転写媒体となるインクリポン2が収納され、 該カセット1がキャリッジ3に着脱可能に装填される。またこのキャリッジ3は駆動機構4にはよって主復移動可能に構成方のはまかりまるときに、インクリポン2が関次とのはいい。 これ、記録へッド6が前記インクリポン2を加熱は され、記録へッド6が前記インクリポン2を記録は は体(普通紙やプラスチックシート等、以下『記録なート』という)8にインクを転写するように 構成している

更に前記記録に際し、インクリボン2にフロントテンション及びバックテンションを付与するよ

せんとするものである。

<課題を解決するための手段>

前記課題を解決するための以下述べる実施例に 係る手段は、記録ヘッドを走行させると共に、転 写媒体を搬送して記録を行う無転写記録装置に於 いて、前記転写媒体の巻き取り及び巻き戻しをす るための転写媒体機送手段と、前記転写媒体に遊 送テンションを加えるだめのテンション付与手段 と、前記テンション付与手段によるテンション値 を検出するための検出手段と、前記検出手段によ って前記転写媒体の巻き戻し量を検出し、複検出 って前記転写媒体の巻き戻し量を検出し、複換出 も根に応じて転写媒体を巻き戻すための制御手段 とを設けたことを特徴としてなる。

<作用>

上記手段によれば、テンション値の検出手段によって転写媒体の巻き戻し置を検出し、一定量の 転写媒体を正確に巻き戻すことが出来る。従って、 例えば転写媒体の空送り分と同等分を巻き戻すこ とによって転写媒体を無駄なく使用することが可 能となる。

うに構成している。

次に前記各部の構成を詳細に説明する。先ずカセット1は、下ケース1aと上カバー1bとで構成され、前記下ケース1aの内部にはインクリポン2が収納されている。このインクリポン2はベースフィルム上に熱転写性(無溶融性、熱軟化性、熱昇華性等)インク層を形成したものであって、これがカセット1の供給リール1cに巻き回され、抜供給リール1cから凹部1dで一旦露出するようにに導かれ、巻取リール1eに巻き付けられている。

またキャリッジ3にはプーリ 4 a、 4 b 間に掛け渡されたベルト 4 c が接続され、前記プーリ 4 a と連結したキャリッジモーター 4 d が駆動すると、前記キャリッジ 3 がキャリッジ 軸 5 に 案内されて往復移動するように構成されている。

前配キャリッジ3の矢印A方向への移動に伴ってインクリボン2を繰り出す駆動機構9は、第2 図に示すように構成されている。即ち、インクリボン2の供給リール1 cの触9 a 及び巻取リール 1 eの軸9 b には夫々電磁クラッチ9 c 、 9 d が 取り付けられ、 該クラッチ9 c 、 9 d がギャ等の 駆動力伝達系を介してリボンモーター9 e と連結 している。従って、前記リボンモーター9 e を軽 動し、前記供給軸側の電磁クラッチ (以下「巻取側のつっチ」という)9 c 及び巻取軸側の電磁クラッチ (以下「巻取側クラッチ」という)9 d を 選択的に O N 、 O F F することによって、 供給 ロール1 c 若しくは巻取り一ル1 c を選択の は巻き戻った インクリボン2を巻き取り若しくは巻き戻すことが出来るようになっている。

また前記供給軸9aにはスリップクラッチ9fが連結しており、供給軸9aの回転に一定の負荷がかかるように構成されている。これにより、供給リール1cから繰り出されるインクリボンにパックテンションが付与されるものである。

また前記巻取軸9bにもスリップクラッチ9g が連結しているが、このクラッチ9gは電磁クラッチ(以下『負荷クラッチ』という)9hを介して巻取軸9bと連結している。従って、前記スリ

圧する(以下「ヘッドダウン」という)。一方、 ソレノイド10 b が O F F すると記録ヘッド 6 が第 2 図の矢印 C 方向に揺動し、前記押圧を解除する (以下「ヘッドアップ」という)。

尚、本実施例ではヘッドダウンした状態で前記記録ヘッド 6 がプラテンローラ 7 を約 600 g f の力で押圧するように設定している。

前記の如く記録ヘッド6の押圧力を設定した場合、例えば記録ヘッド6とインクリボン2間の摩擦係数を約 0.2、インクリボン2と記録シート8間の摩擦係数を約 0.8に設定すると、前記ヘッドダウン状態でキャリッジ3が移動することによるインクリボン2の供給リール1 c からの引き出し力は約400gfとなる。

次に前記インクリポン2にフロントテンションを付与するためのテンション機構11について説明すると、第1図及び第2図に示すように、カセット1内に設けられたテンションアーム11aが軸11bによって回動可能に軸着され、その一方端には移動コロ11cが設けられ、他方端には引っ張りス

ップクラッチ98の負荷により、インクリポン2 が巻き戻されるときも一定のテンションが付与されるが、前記負荷クラッチ9hをOFFすると、 巻取軸9bとスリップクラッチ9gとは遮断され、 巻取軸9bの回転がフリーになる。

尚、本実施例では前配スリップクラッチ9 f. 9 g による負荷トルク値を、リボンロール径が最大の時は約100 g f となるように設定している。

次に記録へッド 6 は画信号に応じて通電発熱する複数の発熱素子 6 aを240dot/inch の密度で44dot 一列に配列した熱ヘッドとして構成され、該ヘッド 6 がヘッドアーム10に取り付けられている。このヘッドアーム10はキャリッジ 3 に取り付けられた軸10 a によって回動自在であり、且つソレトれた軸10 a によって回動自在であり、且つソレトイド10 b の駆動により、バネ10 c 等を介して前記 は、で、10 c 等を招動可能に構成している。 従って、前記ソレノイド10 b が O N しすると記録ヘッド 6 が第 2 図の矢印 B 方向に揺動し、インクリポン 2 及び記録シート 8 を介してブラテンローラ 7 を押

ブリング11 d が取り付けられている。 更に前記インクリポン 2 はカセット 1 に設けられたアイドルコロ12及び前記テンションアーム11 a の移動コロ11 c でガイドされて巻取リール 1 e に至っている。

従って、前記インクリポン2はスプリング11d の引張力によって第2図の上方側に引っ張られ、 これによってフロントテンションが付与される。

更に前記テンションアーム11 a にはホール素子13 a の近傍のカセット本体には後述する制御部と接続されたマグネット13 b が増幅回路基板13 c に取り付けられている。これにより前記ホール素子13 a とマグネット13 b 間の距離、即ちテンションアーム11 a の傾きを検出し得るようになっている。従って、記録に際して巻取リール1 e の回転量を制御して前記テンションアーム11 a を一定の傾きに保持することによって、常に一定のフロントテンションを付与することが出来る。

尚、本実施例では記録時に前記移動コロ11cを 第2図の上方に約120gf の力で付勢させ、インク リボン 2 に約60gfのフロントテンションが付与されるように設定している。

ブラテンローラ 7 は記録シート 8 を搬送するためのものであり、本実施例にあっては硬度が約40度、直径約40 mm のゴムローラで構成し、これをブラテンモーター14によって回転させるように構成している。

次に前述した構成の各部材の駆動制御する制御 系は第4図のブロック図に示すように、例えばマ イクロプロセッサ等のCPU15a, 該CPU15a の制御プログラムや各種データを格納しているR OM15b, 及びCPU15aのワークエリアとして 使用されると共に、各種データの一時保存等を行 ラRAM15c等を備えた制御部15、インターフェ ース16、提作パネル17、各モーター(キャリッジ モーター4d、リボンモーター9e、プラテンモ ーター14、供給側及び巻取側クラッチ9c、9d、 負荷クラッチ9h、ソレノイド10b、記録へッド 6を夫々を駆動するためのドライバー18a~18h、 及びホール素子13aからの信号を増幅するための

このとき前記の如く供給軸9aはロックされているためにインクリポン2が供給リール1cから繰り出されることはない。

次にステップSSに於いて、前記供給側クラッ チ9cをOFFし、ステップS6で巻取倒クラッ チ9dをONする。これによりリポンモーター9 eと巻取軸9bとが連結する。この状態が記録開 始直前状態であり、次にキャリッジモーター 4 d 及びリポンモーター9eが正転駆動してキャリッ ジ4が第2図の矢印A方向に移動すると共に、イ ンクリポン2は供給リール1cから順次繰り出さ れて巻取りール1 e に巻き取られる(S7. S8)。 このとき供給側のスリップクラッチ91によって インクリボン2にバックテンションが付与される。 またフロントテンションはホール素子13aとマグ ネット13bによってテンションアーム11aの傾き を検出し、前記テンションアーム11aの傾きが基 準位置(記録張海テンション値)から+ 0.2m程 度を維持するように、巻取リール leによるリポー ン巻き取り速度を制御する (S9, S10)。

アンプ19よりなる。

前記制御部15はインターフェース16を介して操作パネル17からの各種情報(例えば記録濃度、記録枚数、記録サイズ等)を入力し、外部装置20からの画信号を入力する。また前記制御部15はインターフェース16を介して各モーターを駆動させるためのモーターON、OPF信号、及び画信号を出力し、該信号によって各部材を駆動させる。

次に前述した構成の記録装置を使用して記録を 行うときの動作について説明する。

第5図は動作のタイミングチャートであり、第6図はフローチャートである。

第6図に示すように、ライン同期信号が制御部15に入力されると、巻取軸9bにスリップクラッチ9gを連結する負荷クラッチ9hかONし、供給側クラッチ9cかONする(S1~S3)。これにより供給軸9aはリボンモーター9eの保持トルクによって回転がロックされる。

次にステップS4に於いてヘッドソレノイド10 bがONして記録ヘッド6がヘッドダウンする。

更に前記キャリッジ3の移動及びインクリボン2の搬送と同期して記録ヘッド6が兩信号に応じて発熱し、溶融若しくは低粘度化したインクを記録シート8に転写記録する(S11)。

次にステップ S 12 に於いて一行記録が終了した か否かを判別し、終了していない場合にはステップ S 9 へ戻り、終了した場合にはキャリッジモー ター4 d 及びリボンモーター 9 e の駆動を停止する(S13、S14)。

次に前記キャリッジ3の移動を停止するに際し、スローダウンしたときのインクリボン2の空送り 分及び次行記録を開始する際のキャリッジ3をスローアップするときのインクリボン2の空送り分を巻き戻す動作を行う。

即ち、ステップ S 15 に於いて巻取側クラッチ 9 d を O P P してリポンモーター 9 e と巻取軸 9 b とを遮断し、ステップ S 16 に於いて供給側クラッチ 9 c を O N して供給軸 9 a とリポンモーター 9 e とを連結する。

次にステップ S17に於いてヘッドソレノイド10

bをOFFして記録ヘッド6をヘッドアップする と同時に、ステップS18でリボンモーター9eを 逆転駆動してインクリポン2を前記空送り分巻き 戻す.

本実施例に於いては前記巻き関し量は記録へっ ド6がヘッドアップした時点に於けるインクリポ ン2の弛み分を絶き戻し(第7図の状態)、更に テンションアームII a の移動コロII c が所定位置 (第8図の状態)になるまで巻き取る。このイン クリポン2を巻き取るときに、巻取リール1 c は スリップクラッチ98の負荷がかかっているため に、第7図の状態からインクリポン2を更に巻き 取ると、その巻き取り量に応じてテンションアー ムIlaが傾く、従って前記巻き取り量はテンショ ンアーム11aの傾きをホール素子13aとマグネッ ト13bとによって検出することが出来る。そして 前記スローダウン及びスローアップによる空送り 量と、第8図に示すようにテンションアームlla が所定の傾きになるまでインクリポン2を巻き戻 した量とが一致するように設定おく。

27)、次行記録がある場合にはプラテンモーター 14を駆動して記録シート8を一行分撥送し(S28 ~S31)、ステップS3に戻って前述した動作を 組り返す。

前述の如く動作することによって、インクリボ ン2の空送り分を巻き戻して無駄なく使用するこ とが出来る.

尚、前述した実施例ではテンションアームlla の位置をホール素子13a及びマグネット13bで検 出するようにしたが、この検出は他の手段、例え ば光学的な検出手段等の公知の手段を用いるよう にしても良い。

<発明の効果>

本発明は前述した如く、転写媒体のテンション 値の検出手段によって転写媒体の巻き戻し量を検 出することによって、一定量の転写媒体を正確に 巻き戻すことが出来る。従って、例えば転写媒体 の空送り分と同等分を巻き戻すことによって転写 媒体を無駄なく使用することが可能とり、ランニ ングコストを安くすることが出来るものである。

次にステップS19に於いてインクリポン2を前 記テンションアーム11 a の位置によって空送り量 分巻き戻したか否かを判別し、巻き戻した場合に はステップS20に於いてリポンモーター9eの取 動をOFFして巻き戻しを停止すると共に、ステ ップS21で供給側クラッチ9cをOFFする。

更にステップS22で負荷クラッチ9hをOFF して巻取軸9bとスリップクラッチ9gとを遮断 する。これによって巻取リールしゃが回転フリー 状態となり、テンションアーム11 a の移動コロ11 cは引っ張りスプリングの付勢力によって第2図 の上方に移動し、巻取リールIeからインクリボ ン2を巻き戻す。

次にステップ 5 23に於いてテンションアーム11 a が基準位置まで復帰したことをホール素子13 a によって検出すると、ステップS24で負荷クラッ チ9 hをONしてテンションアーム!1aを前記基 準位置で停止させる。

次にキャリッジモーター4dを逆転駆動してキ +リッジ3をホームポジションに戻し (S25~S

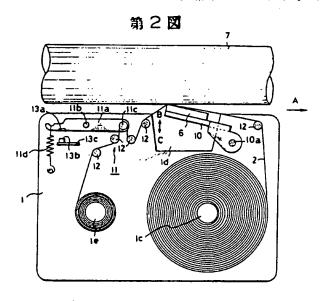
4. 図面の簡単な説明

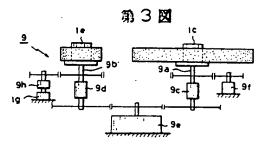
第1図は本発明の一実施例に係る熱転写記録装 置の斜視説明図、第2回は記録部の構成説明図、 第3回はインクリボンの搬送系の説明図、第4図 は制御系のブロック図、第5図は駆動タイミング チャート、第6図は動作のフローチャート、第1 図及び第8図は動作中の状態を示す説明図である。

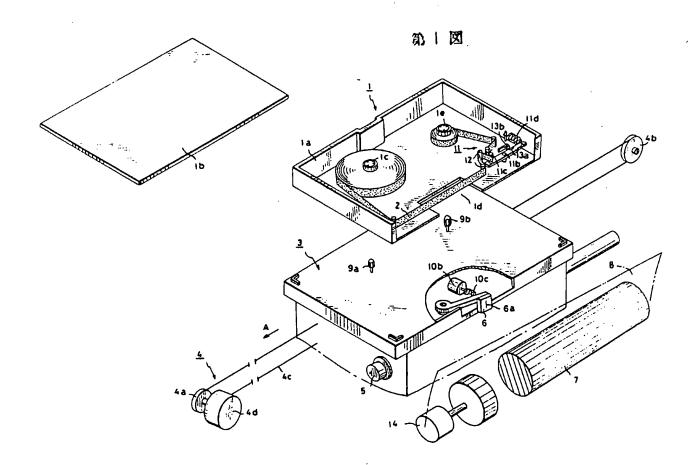
1はカセット、1 a は下ケース、1 b は上カバ 一、1cは供給リール、1dは凹部、1eは巻取 リール、2 はインクリボン、3 はキャリッジ、4 は駆動機構、4a,4bはブーリ、4cはベルト、 4dはキャリッジモーター、5はキャリッジ軸、 6は記録ヘッド、7はプラテンローラ、8は記録 シート、9は駆動機構、9aは供給軸、9bは巻 取軸、9c,9dは電磁クラッチ、9eはリポン モーター、91.9gはスリップクラッチ、9h は電磁クラッチ、10はヘッドアーム、10aは軸、 10 b はソレノイド、10 c はバネ、11はテンション 機構、11aはテンションアーム、11bは軸、11c は移動コロ、11 d は引っ張りスプリング、12はア

イドルコロ、13 a はホール素子、13 b はマグネット、13 c は回路基板、14はプラテンモーター、15 は制御部、15 a はCPU、15 b はROM、15 c はRAM、16はインターフェース、17は操作パネル、18 a ~18 h はドライバー、19はアンプ、20は外部装置である。

出願人 キャノン株式会社 代理人 弁理士 中 川 周 吉

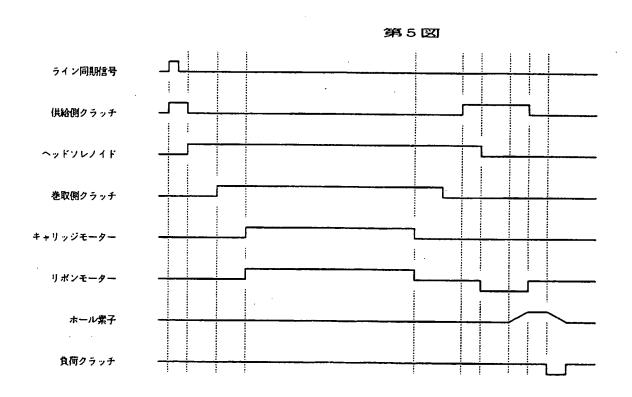




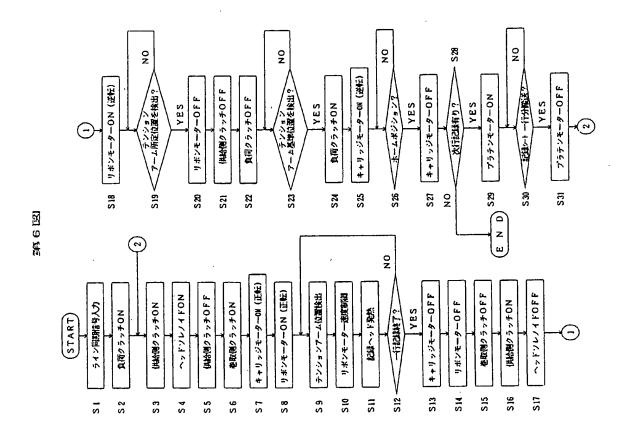


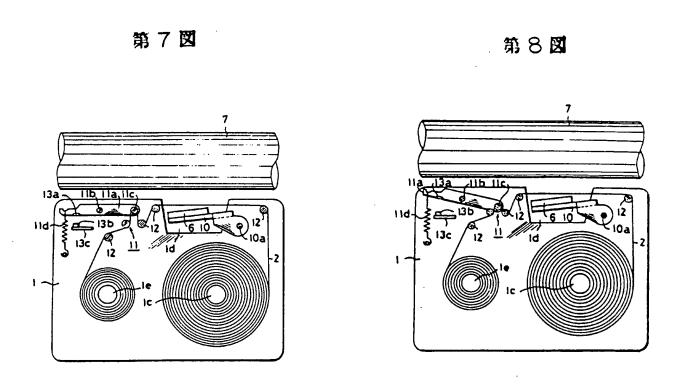
3/4/05, EAST Version: 2.0.1.4

第4図 制御部15 15 a ROM 15b C P U RAM 15c 20 外部發精 ドライバー 記録ヘッド 6 1 ドライバー キャリッジモーター 18 c 17 操作パネル ドライバー リボンモーター 9 18 d ドライバー プラテンモーター 19 フ 18 e 13a ホール素子 ドライバー 供給側クラッチ 9 с ᅩ 18 f ドライバー 巻取側クラッチ 9 d ス ドライバー 負荷クラッチ 9 h ドライバー ヘッドソレノイド 10ъ 16



3/4/05, EAST Version: 2.0.1.4





-468-3/4/05, EAST Version: 2.0.1.4